First Hit

Previous Doc

Next Doc

Go to Doc#

Generate Collection

Print

L8: Entry 1 of 7

File: JPAB

Mar 17, 1998

Um 31

PUB-NO: JP410073754A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 10073754 A

TITLE: CAMERA

PUBN-DATE: March 17, 1998

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

SHIMAMURA, TAKASHI

ASSIGNEE-INFORMATION:

NIME

COUNTRY

RICOH CO LTD

APPL-NO: JP08238627

AFPL-DATE: August 22, 1996

INT-CL (IPC): GO2 B 7/08; GO2 B 7/04

AESTRACT:

PROBLEM TO BE SOLVED: To quickly and surely execute focusing operation as it is intended by a photographer and to evade a failure in the next photographing action at a macro-photographing time even when either of an automatic focusing system and a fixed focus system is used for the normal photographing action.

SCLUTION: Since a projection part 7d is retreated from the optical path of an optical sensor 9 when a dial ring 7 is manually turned, a detection signal is switched to a signal showing a macro-photographing mode. Based on the detection signal of the sensor 9, a mode is recognized as the macro-photographing mode by the control part of a camera. Then, a proper electronic shutter speed is selected based on a photometry value obtained by a photometry action by a solid image pickup element 10 and an image is stored in a storage part. In the case that the mode is switched to a normal photographing mode, the detection signal is reset by the sensor 9, such operation that the inhibition of the light emission of a stroboscope is canceled is executed when the ring 7 is returned to an initial position. Then, the photographing action can be executed in the normal photographing mode.

CCPYRIGHT: (C) 1998, JPO

Previous Doc Next Doc Go to Doc#

h eb bgeeef c e

e ge

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出廣公閱番号

特開平10-73754

(43)公開日 平成10年(1998) 3月17日

(51) Int.Cl. 6		設別記号	庁内整理番号	ΡI			技術表示箇所
G 0 2 B	7/08			G 0 2 B	7/08	Z	
	7/04				7/04	D	

審査請求 未請求 請求項の数9 FD (全 12 頁)

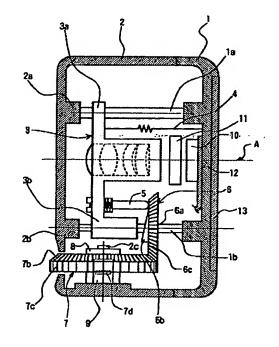
(O1) (URINA E)	AN ESTRO COCCOR	(max) Harrie I	222227
(21)出國番号	特的平8-238627	(71)出窟人	000006747
			株式会社リコー
(22) 出顧日	平成8年(1996)8月22日		東京都大田区中馬込1丁目3番6号
		(72)発明者	岛村 隆
(31)優先権主張番号	特顧平8-190096		東京都大田区中周込1丁目3番6号 株式
(32) 優先日	平 8 (1996) 6 月30日		会社リコー内
(33) 優先権主張因	日本(JP)	(74)代理人	弁理士 真田 修治
		1	

(54) 【発明の名称】 カメラ

(57)【要約】

【課題】 通常撮影用にオートフォーカスシステムおよび固定焦点システムのいずれを用いていても、マクロ撮影時において、撮影者の意図する通りに、合焦操作を迅速に且つ確実に行い得ると共に、次回の撮影の失敗を回避する。

【解決手段】 ダイヤルリング7が手動で回動されると、突起部7点が光学センサー9の光路から退避するから、検出信号がマクロ撮影モードを示す信号に切り替わる。この光学センサー9の検出信号により、カメラの制御部がマクロ撮影モードであることを認識する。固体撮像乳子10によって泗光された泗光値に基づき、適正な電子シャック秒時が選択され、記憶部により画像が記憶される。通常撮影モードに移る場合には、ダイヤルリング7を初期位置に戻すことにより、光学センサー9による検出信号がリセットされ、ストロボの発光禁止の解除などの処置が取られ、通常撮影モードでの撮影が可能な状態となる。



【特許請求の範囲】

【訓求項1】 標準撮影領域および近接撮影領域を含む 撮影距離範囲で被写体像をとらえ得る光学系と、

この光学系により導かれる被写体像を記録する記録媒体

露光動作および撮影動作を制御する制御手段と、 近接撮影領域の撮影に際し、前記光学系の一部、前記光 学系の全部および前記記録媒体の少なくともいずれか を、扱影者の直接手動操作によって前記光学系の光軸上 るカメラ。

【訓求項2】 標準撮影領域および近接撮影領域を含む 撮影距離範囲で被写体像をとらえ得る光学系と、

この光学系により導かれる被写体像を電子的な画像デー タとして検出する撮像素子と、

この最像素子により得られる前記画像データを記憶する 記憶手段と、

前記級像案子および前記記憶手段の制御を含む露光動作 および撮影動作を制御する制御手段と、

前記記憶手段に記憶した内容を出力する出力手段と、 この出力手段により出力された画像データを出力表示す る表示手段と、

近接撮影領域の撮影に際し、前記光学系の一部、前記光 学系の全部および前記環像案子の少なくともいずれか で移動させる距離調整手段と、を具備することを特徴と するカメラ。

【訓求項3】 距離調整手段は、近接撮影時に手動操作 により作動する作動部の初期状態からの変位を検出し て、近接撮影であることを制御手段に認識させる変位検 30 出手段を含むことを特徴とする請求項1または2に記載 のカメラ、

【副求項4】 手動操作後に距離調整手段の作動部を初 期状態に戻したことを検出して、制御手段における変位 検出手段による近接撮影の認識をリセットさせるリセッ ト手段をさらに含むことを特徴とする請求項3に記載の

【請求項5】 、電源のオンおよびオフの少なくとも一方 を検出して、制御手段における変位検出手段による近接 撮影の認識をリセットさせるリセット手段をさらに含む 40 ことを特徴とする請求項3または4に記載のカメラ。.

ときに該光学系を保護するパリアと、前記パリアの開閉 に運動し、該バリアを閉じたときに、制御手段における 変位検出手段による近接撮影の認識をリセットさせ、前 記パリアを開いたときに前記変位検出手段による近接協 影の認識を有効とするリセット手段とをさらに含むこと を特徴とする請求項3~5のいずれか1項に記載のカメ ラ.

位検出手段による近接撮影の認識をリセットさせ、次回 撮影時には前記変位検出手段による近接撮影の認識を有 効とするリセット手段をさらに含むことを特徴とする説 求項3~6のいずれか1項に記載のカメラ。

【請求項8】 距離到整手段は、押圧しながら移動させ たときに、作動部の初期状態からの変位に基づき近接撮 影であることを制御手段に認識させ、前記押圧を解除し たときに、制御手段における変位検出手段による近接協 影の認識をリセットさせる操作部をさらに含むことを特 で移動させる距離調整手段とを具備することを特徴とす 10 徴とする請求項3~7のいずれか1項に記載のカメラ。

> 【 請求項9 】 距離調整手段は、近接撮影時の手動操作 による作動部の初期状態からの変位の検出のため、前記・ 作動部の作動開始初期に実際の距離調整を行わない遊び 区間を設定したことを特徴とする請求項3~8のいずれ か1項に記載のカメラ。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、近接撮影時に手動 操作により合焦して撮影を行うカメラに係り、特に、光 学系により形成される被写体像を提像素子で画像データ に変換して記憶媒体に電子的に記録する電子カメラに好 適なカメラに関するものである。

[0002]

【従来の技術】光学系を介して形成される光学像からな る被写体像を、提像案子、例えば固体操像業子で電子的 な画像データに変換し、該画像データを、IC (集積回 路)メモリカード、磁気ディスクまたは磁気テープ等の 記憶媒体に電子的に記録する電子カメラが急速に普及し つつある。このような電子カメラにおいて、標準撮影時 における自動合焦機能、すなわちオートフォーカス (あ るいはオートフォーカシング) 機能、を持たせたカメラ は多い。電子カメラにおいては、銀塩フィルムを用いた 在来のカメラ、すなわち銀塩カメラ、に比して焦点距離 の短いレンズを用いることが多く、より短い近接撮影距 離での撮影が可能である。

【0003】ところで、近接版影距離においては、被写 界深度も浅くなるばかりか、被写体光量も低下しがちで あり、被写体距離の測定、すなわち測距にも種々の困難、、 が生じる。このため、近接撮影距離においては、通常の 自動合焦によるオートフォーカス機能では、充分に対応 することが困難である。そこで、この種の電子カメラに おいては、近接最多距離の最影、いわゆるマクロ撮影に 際しては、オートフォーカス機能を使用せず、手動操作 により被写体に合焦させるマニュアルフォーカスとして いるものが多い。

【0004】オートフォーカス機構においては、泗距情 報に基づいてレンズ系の一部、レンズ系全体、または固 体協像素子を、モータ等のアクチュエータにより合焦位 置まで移動させるのが一般的である。そこで、少なくと

3

合は、マクロ撮影時には、マニュアルフォーカスとはい っても、前述のようなモータ等を、スイッチボタン等の 手動操作によって適宜駆動制御して、フォーカシングを 行っているものがほとんどである。

[0005]

【発明が解決しようとする課題】上述したように、電子 カメラにおいては、マクロ撮影時に、マニュアルフォー カスとはいっても、レンズ系の一部、レンズ系全体、ま たは固体協像案子を移動させるモータ等を、スイッチボ タン等の手動操作によって適宜駆動制御して、フォーカ 10 シングを行っているものが多かった。ところが、フォー カシングに要する時間の初約および手動操作部と操作量 検出部とのギヤ減速比の制限等から、1パルスまたは1 分解能に対応するレンズ移動量は、さほど小さくとるこ とができない。また、スイッチボタン等のストロークに よる応答遅れがあるために、慎重に手動操作しても、合 焦ポイントをオーバしてしまったり、合焦ポイントの手 前で止まってしまったりすることが生じ易い。

【0006】このため、正確に焦点を合わせることが困 **強であり、フォーカシングに長時間を要するために、シ 20** ャッターチャンスを逸することもあった。ちなみに、特 開平4-281416号公報には、上述のように、マク ロ撮影時にフォーカシング用のモータを、手動操作によ る操作部の操作量に応じて駆動制御して、フォーカシン グを行うことが示されている。このように、手動操作に 対応してモータを制御してレンズを駆動する場合、手動 操作により正確に合焦位置でモータを停止させ、レンズ を停止させることが困難であることから、この特別平4 -281416号公報のカメラでは、オートフォーカス 用の合焦検出機能を利用して、手動操作時には、合焦検 30 出時に強制的にモータを停止させて合焦状態を維持する ようにしている.

【0007】しかしながら、特開平4-281416号 公報に示された方式でも、撮影者の意図する合焦ポイン トに正確に反応させることは困難であった。また、上述 したモータ等を介してのマニュアルフォーカスでは、フ オーカス中には、常時モータ等への給電を行っていなけ ればならないので、電力の消費があり、合焦動作に時間 を掛ければ掛けるほど、似子カメラとしての電池寿命を 縮めてしまうという重大な欠陥があった。

【0008】また、固定焦点タイプのレンズを用いた銀 子カメラにおいては、マクロ撮影時には、操作部のマク 口領域の代表的なポイントに対応する個所にクリック等 を設け、光学系の一部、光学系全体または固体最像素子 を、当該個所に移動させ停止させて対応させるようにし ていた。しかし、このようにした場合、マクロ撮影時の 被写界深度の深さの減少等に起因して、マクロ領域を充 分カバーすることができず、結果として最近接撮影距離 が長くなるなどの欠点があった。

なされたもので、通常撮影用にオートフォーカスシステ ムおよび固定焦点システムのいずれを用いていても、マ クロ撮影時においては、撮影者の意図する通りに、合焦 操作を迅速に且つ確実に行うことができ、しかも無駄な 電力の消費もなく、最近接撮影距離を短くすることも可 能なカメラを提供することを目的としている。また、マ クロ撮影時には、例えばストロボの発光を禁止するなど の処置をとることが必要であるので、カメラ側にマクロ 撮影であることおよび通常撮影に戻ったことを正確に認 諡させる必要がある。

【0010】そこで、本発明の他の目的は、マクロ撮影 と通常撮影との切換えを、簡単な構成で確実にカメラ個 に認識させることにある。 さらに、本発明のその他の目 的は、新たな部材等を設けることなく、切換えに応じた 信号の入力のためのスイッチおよびセンサー等を、操作 部の動作に応じて確実に作動させることにある。

[0011]

【課題を解決するための手段】 請求項1に記載した本発 明に係るカメラは、上述した目的を達成するために、額 準品影領域および近接撮影領域を含む撮影距離範囲で被 写体像をとらえ得る光学系と、この光学系により導かれ る被写体像を記録する記録媒体と、露光動作および撮影 動作を制御する制御手段と、近接撮影領域の撮影に際・ し、前記光学系の一部、前記光学系の全部および前記記 録媒体の少なくともいずれかを、撮影者の直接手動操作 によって前記光学系の光軸上で移動させる距離調整手段 と、を具備することを特徴としている。

【0012】請求項2に記載した本発明に係るカメラ は、上述した目的を達成するために、原準撮影領域およ び近投撮影領域を含む撮影距離範囲で被写体像をとらえ 得る光学系と、この光学系により導かれる被写体像を電 子的な画像データとして検出する撮像素子と、この撮像 素子により得られる前記函像データを記憶する記憶手段 と、前記版像案子および前記記憶手段の制御を含む露光 動作および協影動作を制御する制御手段と、前記記憶手 段に記憶した内容を出力する出力手段と、この出力手段 により出力された画像データを出力表示する表示手段 と、近接撮影領域の撮影に際し、前記光学系の一部、前 記光学系の全部および前記摄像素子の少なくともいずれ かを、撮影者の直接手動操作によって前記光学系の光軸 上で移動させる距離調整手段と、を具備することを特徴 としている。

【0013】前記距離調整手段は、近接過影時に手動操 作により作動する作動部の初期状態からの変位を検出し て、近接撮影であることを前記制御手段に認識させる変 位検出手段を含んでいてもよい。手動操作後に前記距離 調整手段の前配作動部を初期状態に戻したことを検出し て、前記制御手段における前記変位検出手段による近接 撮影の認識をリセットさせるリセット手段をさらに含ん 【0009】そこで、本発明は、上述した事情に鑑みて 50 でいてもよい。電源のオンおよびオフの少なくとも一方

を検出して、前記制御手段における前記変位検出手段に よる近接撮影の認識をリセットさせるリセット手段をさ らに含んでいてもよい。

【0014】前記光学系の前面側において開閉し、閉じたときに該光学系を保護するバリアと、前記バリアの開閉に連動し、該バリアを閉じたときに、前記制御手段における前記変位検出手段による近接撮影の認識をリセットさせ、場前記バリアを開いたときに前記変位校出手段による近接撮影の認識を有効とするリセット手段とをさらに含んでいてもよい。撮影動作完了毎に、前記制御手段における前記変位検出手段による近接撮影の認識をリセットさせ、次回撮影時には前記変位検出手段による近接撮影の認識を可となるが、

【0015】前記距離調整手段は、操作部を押圧しながら移動させたときに、前記作動部の初期状態からの変位に基づき近接撮影であることを前記制御手段に認識させ、前記操作部の押圧を解除したときに、前記制御手段における前記変位検出手段による近接撮影の認識をリセットさせる操作部をさらに含んでいてもよい。前記距離200回数手段は、近接撮影時の手動操作による前記作動部の初期状態からの変位の検出のため、前記作動部の作動開始初期に実際の距離調整を行わない遊び区間を設定していてもよい。

[0016]

【作用】すなわち、本発明の請求項1によるカメラは、 原準撮影領域および近接撮影領域を含む撮影和難範囲で 被写体像をとらえ得る光学系により導かれる被写体像 を、制御手段により制御される露光動作および撮影動作 によって記録媒体に記録するとともに、近接撮影領域の 30 最影に際し、前記光学系の一部、前記光学系の全部およ び前記記録媒体の少なくともいずれかを、撮影者により 直接手動操作される距離調整手段によって前記光学系を 光軸上で移動させる。

【0017】本発明の請求項2によるカメラは、標準摄影領域および近接撮影領域を含む撮影距離範囲で被写体像をとらえ得る光学系により導かれる被写体像を、最像案子により電子的な画像データに変換して前記画像データを記憶手段に記憶させ、前記最像素子および前記記憶手段の制御を含む露光動作および撮影動作の制御を制御手段により行うとともに、記憶手段に記憶した内容を出力手段により出力し、これを表示手段により画像表示させる。近接撮影領域の撮影に際しては、前記光学系の一部、前記光学系の全部および前記最像案子の少なくともいずれかを、撮影者により直接手動操作される距離調整手段によって前記光学系の光軸上で移動させる。

【0018】このような構成により、近距離撮影領域のマクロ撮影においては、前記距離調整手段により最影者が直接手動操作を行うことにより、モータ等を介することなく、前記光学系の全部および前

記記録媒体の少なくともいずれかが移動される。したがって、マクロ撮影時において、撮影者の意図する通りに、合焦操作を迅速に且つ確実に行うことができ、しかも無駄な電力の消費もなく、最近接最影距離を短くすることも可能となる。

[0019]

【発明の実施の形態】以下、図示の発明の実施の形態に基づき、本発明のカメラを詳細に説明する。図1~図3は、本発明に係るカメラの第1の実施の形態の要部の機10械的な構成を示している。図1は、カメラのほぼ全体の様子を、図2および図3は、部分的な詳細を、それぞれ示しており、図1は関面断面図、図2は部分正面図、そして図3は部分上面図である。

【0020】図1~図3に示すカメラは、電子カメラであり、後カバー1、前カバー2、レンズ鏡胴ブロック3、引っ張りばね4、カムフォロアピン5、カムリング6、ダイヤルリング7、止め輪8、光学センサー9、固体撮像素子10、光学ローパスフィルター11、フレキ・シブル回路基板12および液晶モニター13を具備している。

【0021】図1は、カメラのほぼ全体の様子を示す側面断面図である。図2は、レンズ鏡厨ブロック3、カムリング6およびダイヤルリング7の相互の関係を示す部分正面図である。そして、図3は、ダイヤルリング7と光学センサー9との相互関係を示す部分上面図である。後カバー1は、カメラの背面側を覆うシェル状の部材であり、レンズ鏡頭ブロック3をガイドする2本のボール1aおよび1bを、光軸Aに平行に且つ被写体側に向けて植設している。

【0022】前カバー2は、カメラの前面を覆うシェル 状の部材であり、後カバー1のボール1 aおよび1 bの 先端を受ける2個の台座2aおよび2bを有している。 台座2aおよび2bには、ボール1aおよび1bに嵌合 する凹部すなわち貫通していない穴部が形成されてい る。この前カバー2は、図示していないねじ締結部によ り後カバー1に締結されて、組み付け固定されている。 【0023】レンズ鏡胴ブロック3は、撮影光学系であ .る撮影レンズ系を保持収容する鏡胴であり、、図1におけ、...、 る上方および下方に、それぞれつば部3 aおよび3 bが 張り出して設けられ、さらにこれらつば部3 aおよび3 bには、図2に示すようにそれぞれ貫通する長孔3a' および孔3 b'が設けられている。また、図示下方のつ ば部36の中央近傍には、ねじ孔3c(雄ねじ)が設け られている。レンズ錠屑ブロック3は、つば部3aおよ び3bに、後カバー1のボール1aおよび1bがそれぞ れ長孔3a′ および孔3b′ に嵌舞されており、ボール 1 aおよび 1 bによりガイドされて、光軸Aに沿う方向 に移動させられることにより、被写体に対する焦点調節

となく、前記光字系の一部、前記光字系の全部および前 50 【0024】この実施の形態では、通常撮影時には、撮

影レンズ系として、固定焦点のレンズ系を用いるので、 初期状態においては、レンズ錠関ブロック3は、最も 後、つまり固体最像素子10個に偏倚して保持されてい る。引っ張りばね4は、役カバー1とレンズ錠肌ブロッ ク3との間に張架され、レンズ鏡頭ブロック3を、光軸 Aに沿って反被写体関つまり被写体から選ざかる方向に 付勢している。

【0025】カムフォロアピン5は、被写体側に対応す る頭部には、組み付け調整時のピント調整用のすり割り ング6に当接して摺動するために半球状に形成され、そ して前記頭部から中央近傍までの中間部には、ねじ部 (雄ねじ) が形成されている。このカムフォロアピン5 は、前記ねじ部により、レンズ鏡頭ブロック3のつば部 36のねじ孔3cにねじ嵌合される。

【0026】カムリング6は、中央に貫通する孔62を 有し、この孔6aに、後カバー1のボール1bが挿通さ れて、回転自在に支持されている。さらに、カムリング 6は、表面の外周部近傍にカムフォロアピン5が当接さ れるカム部66を有し、且つ周縁部にダイヤルリング7 20 に唱合するかさギヤ部6cを有している。ダイヤルリン グ7は、中央に貫通する孔7 aを有し、この孔7 aに、 前カバー2に植設された軸2cが嵌挿されて、回転自在 に支持されている。ダイヤルリング7は、軸2cの上端 部の外周に形成された係合溝(図示していない)に係止 されるE型止め輪等の止め輪8により、軸2cから図1 の上方に脱落することがないようになっている。

【0027】また、ダイヤルリング7は、周録部にカム リング6のかさギヤ部6cに噛合するかさギヤ部7bを 際に、滑りにくくするためのローレット部7cが形成さ れている。このダイヤルリング7は、撮影者が操作し易 いようにするために、図6に示すように、そのローレッ ト部7 cが形成された外周部の一部を前カバー2の前面 パネル部に形成された操作窓から露出し、外部に適量突 出している。さらに、ダイヤルリングフには、外周面か ら外方に突出する突起部7dおよび7eが設けられてお り、突起部7 dlは、光学センサー9の光路に出入りし..... て、該光路を開閉し、突起部7eは、前カバー2に立設 されたストッパー2dに係合し得るようになっている。 【0028】図3に示すように、初期状態では、ダイヤ ルリング7は、前カバー2に立設されたストッパ2 d に、突起部7eが係合して、時計方向の回転を阻止され ており、反時計方向の回転のみ許されている。また、図 3に示す、初期状態では、ダイヤルリング7の突起部7 dは、光学センサー9の検出光路内に位置し、該検出光 路を遮断した状態となっている。この状態では、光学セ ンサー9の検出信号は、通常撮影であることを示してい る。そして、図3に破線で示すように、ダイヤルリング 7の突起部7 dが、光学センサー9からの検出光路から 50 力する際には、この出力部23から出力される。

退避する7d'の位置に達するまで回転すると、光学セ ンサー9の検出光路が開き、光学センサー9から出力さ れる検出信号が切り替わり、近接撮影すなわちマクロ最 影であることを示すようになっている.

【0029】なお、光学センサー9としては、この実施 の形態では、光路を突起部7 dによって開閉される透過 型のフォトインタラプタを使用しているが、反射型のフ ォトリフレクタとしてもよい。さらに、光学センサー9 に代えて、リーフスイッチ等のメカニカルスイッチを用 溝が形成され、反被写体側に対応する先端部が、カムリ 10 いることもできる。固体最像素子10および該固体最像 案子10の前面を覆うように配置される光学ローパスフ ィルター11は、後カバー1の台座部(図示していな・・ い) に固定されている。固体協像案子10は、例えばC CD (電荷結合案子) 等を用いた撮像案子であり、光学 ローパスフィルター1 1は、レンズ鏡胴ブロック3のレ ンズ系により導かれた光のうちの高周波成分を吸収遮断 して、低周波成分のみを固体協像素子10に入射させる 働らきをする.

> 【0030】フレキシブル回路基板12は、固体最像素 子10を後述する記憶部および制御部に配線接続する. 液晶モニター13は、後カバー1に組み込まれており、 カメラのファインダを兼ねている。この液晶モニター1 3は、後述する出力部に配線接続されている。図4に、 この実施の形態におけるカメラ全体の電気的な制御に係 る電気系統の構成の概要を説明するためのブロック図を

【0031】図4に示すように、カメラの電気系統は、 光学センサー9、固体協像索子10および表示手段とし ての液晶モニター13に加えて、制御手段としての制御 有し、さらに外周面には、撮影者が指などで回転させる 30 部21、記憶手段としての記憶部22および出力手段と しての出力部23を具備している。先に述べたように、 光学センサー9は、ダイヤルリング7の操作によるレン ズ鏡胴ブロック3の動作に連動し、通常撮影モードであ るか、マクロ撮影モードであるかを示す検出信号を出力 する。固体損債素子10は、レンズ鏡胴ブロック3の撮 影レンズを介して得られる被写体像を電気信号による画 像データとして出力する.

> -【0.032】制御部21は、露光制御、ストロボ発光制 御等を含む電子カメラ全体の動作を制御する。光学セン サー9および固体最像業子10もこの制御部21により 制御される。記憶部22は、制御部21により制御され て、被写休像の画像データを所定の記憶媒体に記憶させ る。記憶媒体としては、ICメモリカード、磁気ディス ク等が用いられる。この記憶部22は、通常の場合、半 導体メモリ等のメモリを有しており、画像データを記憶 媒体に記憶させる前に一旦記憶する。 出力部23は、液 晶モニター13を制御して、記憶部22にて記憶されて いる画像データを液晶モニター13に表示させる。画像 データを、コンピュータ等にて利用するために外部に出

【0033】次に、上述のように構成した電子カメラの 動作を主としてマクロ撮影時について説明する。まず、 撮影者がカメラの電源をオンとすると、液晶モニター1 3に被写体像が表示され、この液晶モニター13をによ りモニターリングすることができる。そして、マクロ領 域の被写体にカメラを向けると被写体像が合焦していな いため、ダイヤルリング7を図3における反時計方向に 回して、ピント調整を行う。

【0034】ダイヤルリング7が反時計方向に回動され ると、突起部7 dが光学センサー9の光路から退避する から、検出信号がマクロ撮影モードを示す信号に切り替 わる。この光学センサー9の検出信号により、カメラの 制御部21がマクロ撮影モードであることを認識して、 ストロボの発光を禁止させ、また、場合によっては液晶 モニター13の画面上にマクロモードであることを示す "マクロモードですよ" のような表示をさせてもよい。 そして、図示していないシャッタボタンを押下すると、 固体損像素子10によって泗光された泗光値に基づき、 適正な電子シャッタ秒時が選択され、記憶部22により 画像が記憶される.

【0035】また、続いてマクロ撮影を行う場合は、そ のままの設定、つまり、ダイヤルリングフを初期位置に 戻さずに、再度ピント調整を行えばよい。一方、通常撮 影モードに移る場合には、ダイヤルリング7を図3の実 線で示される初期位置に戻すことにより、光学センサー 9による検出信号がリセットされるから、ストロボの発 光禁止の解除などの処置が取られ、通常撮影モードでの 撮影を行うことができる、上述したカメラでは、合焦の ための距離調整部をモータ等のアクチュエータを介さず に協

影者が直接作動させるので、スイッチボタンのスト ローク等による応答遅れに起因する合焦ポイントへの調 整操作の不具合がなく、合焦を迅速、確実に行うことが できる。また、フォーカス用アクチュエータなどの電力 消費がないのでカメラの電池寿命を延ばすことが可能と

【0036】さらに、撮影者がマクロ領域の被写体像を 液晶モニター13などで確認しながらダイヤルリング7 。 を操作するので、マクロ領域の被写体であれば、レンズ..... の被写界深度上、焦点合わせに際して必ずダイヤルが回 転操作されることとなる。したがって、自動合焦方式を 40 用いた場合に比し、確実にマクロ撮影の検出を行うこと ができる。さらに、マクロ最影領域から通常撮影領域に 移行する場合、ダイヤルを初期位置に戻せば、撮影モー ドの検出信号はリセットされるので、簡単な機構でリセ ット機能としての構成が可能であり、また撮影者が自信 の手でダイヤルリング7を戻すことより、通常撮影モー ドへの移行をシステムに確実に認識させることができ

【0037】図5は、本発明に係るカメラの第2の実施 の形態の要部の機械的な構成を示している。図5に示す 50 カメラの電源をオフまたはオンとすれば、検出信号はリ

第2の実施の形態においては、図1~図4の場合とは、 マクロ擬影モードのリセットの方式を異ならせている。 図5において、光学センサー9は、図3の場合と全く同 様であり、ダイヤルリング7Aは、図3の場合と同様の かさギヤ部76および突起部7d等を有し、突起部7 e'は、図3の場合とは若干異なる位置に突出してお り、さらに外周部の他の位置に係止部7 f が突設されて いる。突起部7e'は、ストッパ2d'に係合して、回 転範囲が規制されている。 図5には、さらに引っ張りば ね14、摩擦車15、連結レバー16、引っ張りばね1 7およびソレノイドアランジャ18が設けられている。 【0038】引っ張りばね14は、一端がダイヤルリン・ グフAの係止部フェに係止されて、ダイヤルリングフA を図示時計方向に付勢する。 摩擦車15は、 ダイヤルリ ング7Aを引っ張りばね14のばね力に抗してダイヤル リング7Aの回転位置を保持させるために設けられてい

10

る。摩擦車15は、連結レバー16の一端に半カシメ状 態で動支され、引っ張りばね14により回転付勢力より も充分に大きな、所定値以上のトルクでのみ回転が許容 20 される。連結レバー16の他端には、ボス16aが突設 されており、連結レバー16は、中央部において前カバ 一等に適宜枢支され、回動自在となっている。

【0039】引っ張りばね17は、連結レバー16を図 示時計方向に付勢して摩擦車をダイヤルリング7Aに押 しつけている、ソレノイドプランジャ18は、可動鉄芯 18aを有し、該可動鉄芯18aの先端には、連結レバ -16のボス16aに係合する顎部が形成されている。 ソレノイドプランジャ18は、通電されると可動鉄芯1 8aが図示右方に引き込まれ、先端の前記頚部で、連結 レバー16のポス16 aを図示右方向に押動させて、摩 撩車15をダイヤルリング7Aから離反させる。

【0040】このような構成により、カメラの電源のオ ン時またはオフ時に、ソレノイドプランジャ18に通電 するように設定しておけば、カメラの電源のオンまたは オフ時に光学センサー9の検出信号をリセットすること が可能である。すなわち、マクロ撮影時に適宜回転操作 されるダイヤルリング7Aは、摩擦車15により回転位 置が保持される。。そして、電源のオン/オフ時には、、ソ... レノイドアランジャ18の通電により、摩擦車15がダ イヤルリング7Aから離れるから、引っ張りばね14に より、ダイヤルリング7Aは初期位置へ復帰され、マク 口撮影の検出信号がリセットされる。

【0041】また、同様の構成により、撮影時のシャッ タボタンの操作に連動させ、レリーズ後、画像取り込み に要する時間が完了した時点で、ソレノイドアランジャ 18に通電するように設定して、超影後その都度リセッ トするようにしてもよい。したがって、マクロ撮影領域 から通常撮影領域に移行する場合、ダイヤルリングTA を初期位置に戻して検出信号をリセットする以外にも、

セットされるから、例えばマクロ撮影領域の複数枚の撮 影を連続して行った後に、カメラの電源をオフとするこ とによって、次回の電源オン時には、何もしなければ、 直ちに通常撮影モードの撮影を行うことができる。

【0042】図6および図7は、本発明に係るカメラの 第3の実施の形態の要部の機械的な構成を示している。 図6および図7に示す第3の実施の形態においては、図 1~図5の場合とは、さらに異なるマクロ撮影モードの リセットの方式を用いており、カメラの撮影レンズの保 護用に前面に設けられるバリアに連動させてリセットを 10 行うようにしている。図6は、カメラの外観を示してお り、レンズ鏡脚ブロック3およびダイヤルリング7部分 の前面を覆うようにパリア19が設けられている。バリ ア19は、左右にスライド移動することにより、カメラ の前面を開閉する。図7を参照して、ダイヤルリング7 およびパリア19の関連動作部分の詳細を説明する。こ の場合、ダイヤルリング7の裏面側には、パリア19の 裏面側に設けた突起19aに係合するようにボス7gが 突設されており、図7において、初期状態のポス7gの 位置から最大回転位置7g′までがマクロ撮影領域(マ 20 クロ調整範囲)である。図示実線の状態では、バリア1 9は開放されており、ダイヤルリングフを所望に応じて 回転操作することができる。ダイヤルリングフを上記マ クロ撮影領域で所望の被写体に合焦すべく回転操作する と、制御手段における変位検出手段が初期状態からの変 位を検出して、近接撮影であることが認識されることと なる。ダイヤルリングフを回転操作してマクロ撮影を行 った役は、ポス7gは、最大回転位置7g′までの間の いずれかの位置にある。 バリア19を閉じると、バリア 19は、図7の破線位置まで図示左方にスライド移動さ 30

【0043】このとき、ダイヤルリングフがマクロ撮影 位置にあっても、バリア19の突起19aにポス7gが 係合して、バリア19の突起が19a′まで移動する過 程でダイヤルリング7が回勤し、初期位置まで復帰させ られる。このように、バリア19を閉じることにより、 ダイヤルリング7は初期位置に戻り、前述した図1~図5の場合と同様にして光学センサー9のマクロ撮影モー ドの検出信号はリセットされ、換言すれば、制御部21 における変位検出手段による近接撮影の認識がリセット される.

【0044】次に、図8および図9を参照してこの場合 の動作の流れを説明する。図8は、初期状態~第1駒の **撮影完了までの動作のフローチャートであり、図9は、** マクロ撮影モードから初別状態、すなわち通常撮影モー ドへの移行動作を示すフローチャートである。 図8にお いて、まず、バリア19が開かれたか否かが判別される (ステップS11)。この場合、バリア19の操作は、 カメラの電源スイッチのオン/オフと連動しているの で、バリアが開かれると電源がオンとなる。ステップS 50 ップS 4 2 でバリアが開いていれば、さらにマクロ撮影

12

11では、バリア19が開かれるまで待ち、バリア19 が開かれない限り次の動作には移行しない。

【0045】バリア19が開くと、液晶モニター13の スイッチがオンとされ (ステップS12)、ダイヤルリ ング7の光学センサー9のオン/オフ、つまり撮影モー ドの検出信号が判定される(ステップS13)。ステッ アS13で、ダイヤルリング7が操作されて回転してい るときは、光学センサー9がオン、すなわちマクロ撮影 モードであり、液晶モニター13に "マクロモードです よ"というようなモード表示を行い (ステップS1 4)、ストロボの発光を禁止する(ステップS15)。 【0046】ダイヤルリング7の回転操作により、焦点: 合わせが行われ(ステップS16)、シャックボタン が、第1段階(第1ストローク~半押し状態)まで操作 される (ステップS17)。この第1段階のレリーズ操 作により、泗光 (ステップS18) および自動露出 (A E) 処理 (ステップS19) が行われる。シャッタボタ ンがさらに第2段階(第2ストローク)まで押し込まれ ると(ステップS20)、この第2段階のレリーズ操作 により、撮影が行われて(ステップS21)、被写体の

【0047】一方、ステップS13において、ダイヤル リング7が初期位置にあるときは、光学センサー9がオ フ、すなわち通常撮影モードであり、固定焦点撮影であ るのでダイヤルリングフによる焦点合わせは行われず、 直ちにシャッタボタンが、第1段階(第1ストローク~ 半押し状態) まで操作される (ステップS31)。この 第1段階のレリーズ操作により、測光 (ステップS3 2) および自動露出(AE)処理(ステップS33)が 行われる。このステップS33における自動露出処理 は、ステップS19の場合とは異なり、ストロボが必要 と判断されればストロボの制御も行われる。

画像データの記憶媒体への記憶処理が行われる(ステッ

アS22)。以上のようにしてマクロ撮影モードの1駒

の撮影処理を終了する。

【0048】シャッタボタンがさらに第2段階(第2ス トローク) まで押し込まれると(ステップS34)、こ の第2段階のレリーズ操作により、ストロボの発光等を . 含む撮影が行われて(ステップS.3.5.)、被写体の画像 データの記憶媒体への記憶処理が行われる(ステップS 36)、以上のようにして通常撮影モードの1駒の撮影 処理を終了する。図9において、まず、光学センサー9 のオン/オフ、すなわち検出信号がリセットされたか否 かが判定される (ステップS41), 光学センサー9の オフが検出されなければ、バリア19が閉じているか否 か、すなわちカメラの電源がオフとなっているか否かが 判定され (ステップS42)、バリア19が閉じていれ ば、初期状態への移行を完了する。

【0049】ステップS41で、光学センサー9がオフ となっていれば、直ちに初期状態の移行を完了し、ステ モードの起影を統行し、光学センサー9の検出信号を監 視する。したがって、マクロ撮影領域から通常撮影領域 に移行する場合、ダイヤルリングフを初期位置に戻し、 検出信号をリセットする以外にも、カメラのバリア19 を閉じた場合に検出信号がリセットされる。このため、 例えばマクロ領域の複数枚の最影を連続で行った後に、 カメラのバリア19を閉じることにより、次回にバリア 19を開いたときに、直ちに通常撮影モードによる撮影 を行うことができる。

施の形態の要部の機械的な構成を示している。 図10に 示すダイヤルリング7には、外周部に係合部7hが突設。 されている。中点ばね20は、ダイヤルリング7の係合 部に回転方向の両側から係合して、ダイヤルリング7を 常に初期状態へ付勢する。すなわち、ダイヤルリング7 は、外部からの操作力により時計方向/反時計方向のい ずれにも回転するが、 開放 (釈放) されると中点ばね2 0の作用により、初期状態に復帰する.

【0051】図10の構成においては、ダイヤルリング 7を、撮影者が指などで中点ばね20のばね力に抗して 20 回転位置を保持しながら、回転操作して撮影を行う。 撮 **彰後に、撮影者が、ダイヤルリング7を保持していた指** を離すことにより、中点ばね20の作用で、ダイヤルリ ング7が初期位置に戻り、光学センサー9による検出信 号がリセットされる。

【0052】さらに、この場合、ダイヤルリング7の回 転動作範囲を拡張し、例えば時計方向の回転操作をマク ロ領域のピント調整に使用し、反時計方向の回転を無限 違脚影モード等の特殊合焦用に割り当てることも可能で ある。したがって、距離調査用のダイヤルリング7を押 30 圧しながら移動させた時に、検出信号を発生し、該ダイ ヤルリングフを解放した場合には、検出信号がリセット されるシステムである。このシステムは、一般的に撮影 確率の低いマクロ撮影に好適であり、通常撮影モードへ の復帰操作をその都度気にする必要がないので、撮影者 によけいな負担を与えることがない。

【0053】また、一回の撮影毎にモード検出信号がリ _____ セットされるから、通常撮影とマクロ撮影の各領域を交、... 互に撮影するなどの場合に有利であり、また、リセット 時は通常撮影モードとなることより、一般的に撮影確率 40 の高い通常撮影が優先され、合理的である。図11およ び図12は、本発明に係るカメラの第5の実施の形態の 要部の機械的な構成を示している。

【0054】図11に示すカムリング6Aは、図1およ び図2に示したカムリング6のカム部6 bの初期位置に 対応する側に平坦カム部6 b′を設けて、カムリング6 の動作にレンズ鏡頭ブロック3の繰り出し動作を伴わな い不必帯すなわち遊び区間を設けている。カムリング6 Aにレンズ錠間ブロック3の繰り出し動作を伴わない不 感帯、すなわち遊び区間を形成するための平坦カム部6 50 作を迅速に且つ確実に行うことができ、しかも無駄な電

14

b'を設けているので、この部分で確実に光学センサー 9とダイヤルリング7による撮影モードの検出信号をオ ン/オフすることができる.

【0055】つまり、平坦カム部6b′に相当する角度 8の部分では、ダイヤルリング7を回転しても合焦しな いから、マクロ撮影のピント調整を行うことにより、ダ イヤルリング7は、確実に、カムリング6の前配角度θ に対応する角度8'以上の角度回転されることになる。 このため図12に示すように、マクロ撮影時には、ダイ 【0050】図1 Qは、本発明に係るカメラの第4の実 10 ヤルリング7の突起部7 dが確実に光学センサー9の光 路からはずれ、マクロ撮影モードを示す検出信号が出力 される。したがって、マクロ撮影モードの検出信号入力 に際して、該検出信号の入力区間をレンズ鏡胴ブロック 3等の被調整部への変位を与えない遊び区間としたの で、充分な検出信号の入力ストロークを確保することが でき、信頼性の高いシステムとすることができる。 【0056】なお、上述においては、通常撮影モードに おいて、固定焦点撮影を行う場合を説明したが、通常撮 影モードにおいて、オートフォーカス機能を用いるよう にしてもよい.

[0057]

【発明の効果】以上述べたように、本発明によれば、標 準撮影領域および近接撮影領域を含む撮影距離範囲で被 写体像をとらえ得る光学系により導かれる被写体像を、 制御手段により制御される露光動作および撮影動作によ って記録媒体に記録するとともに、近接撮影領域の撮影 に際し、前記光学系の一部、前記光学系の全部および前 記記録媒体の少なくともいずれかを、撮影者により直接 手動操作される距離調整手段によって前記光学系の光軸 上で移動させることにより、通常撮影用にオートフォー カスシステムおよび固定焦点システムのいずれを用いて いても、マクロ撮影時においては、撮影者の意図する通 りに、合魚操作を迅速に且つ確実に行うことができ、し かも無駄な電力の消費もなく、最近接撮影距離を短くす ることも可能なカメラを提供することができる。

【0058】また、本発明によれば、原準撮影領域およ び近接撮影領域を含む撮影距離範囲で被写体像をとらえ 得る光学系により薄かれる被写体像を、、撮像素子により・・・・・ 電子的な画像データに変換して前記画像データを記憶手 段に記憶させ、前記提像素子および前記記憶手段の制御 を含む露光動作および撮影動作の制御を制御手段により 行うとともに、記憶手段に記憶された内容を表示手段に より画像として表示し、近接撮影領域の撮影に際し、前 記光学系の一部、前記光学系の全部および前記版像案子 の少なくともいずれかを、撮影者により直接手動操作さ れる距離調整手段によって前記光学系の光軸上で移動さ せることにより、通常撮影用にオートフォーカスシステ ムおよび固定焦点システムのいずれを用いていても、マ クロ協影時において、撮影者の意図する通りに、合焦操

力の消費もなく、最近接過影距離を短くすることも可能 なカメラを提供することができる。

【0059】また、請求項3に記載の発明によれば、最 **彰者が近接撮影領域の被写体像を、表示手段などで確認** しながら、距離調整手段を手動で回すので、近接領域の 被写体であれば、光学系の被写界深度上焦点合わせに必 らず距離調整手段は回動されることになるので、オート フォーカス機構を用いた場合等に比べ、確実に近接撮影 であることを校出ないしは認識することができる。

【0060】また、請求項4に記載の発明によれば、近 10 接掛影領域から標準撮影領域に移行する場合、距離調整 手段を初期位置に戻せば、近接撮影である旨の信号はリ セットされるので、簡単な機構で構成が可能であり、ま た、協秘者が自身の手で距離調整手段を戻すことによ り、原準協影モードへの移行を確実に認識できる利点が ある。

【0061】また、請求項5に記載の発明によれば、近 接撮影領域から標準撮影領域に移行する場合、距離調整 手段を初期位置に戻し、近接撮影を示す信号をリセット する方法以外にも、カメラの電源をオフまたはオンすれ 20 ば、該信号はリセットされるから、例えば、近接撮影領 域の複数枚の撮影を連続で行った後にカメラの電源をオ フすることで、次回の標準撮影領域の撮影が直ちに可能 となる利点がある。また、請求項6に記載の発明によれ ば、近接撮影領域から原準撮影領域に移行する場合、距 離製整手段を初期位置に戻し近接撮影を示す信号をリセ ットする手段として、カメラのバリアを閉じた場合にリ セットされるようにしたから、例えば、近接撮影領域の 複数枚の撮影を連続で行った後にカメラのバリアを閉じ ることで次回バリア開時に、標準撮影領域の撮影が直ち 30 に可能となる、という利点がある。

【0062】また、請求項7に記載の発明によれば、1 回の撮影完了毎に、近接撮影の認識をリセットさせ、次 回の攝影時に近接攝影となった場合、されを認識させる ことを有効とするように構成したから、近接撮影領域と 原準撮影領域を交互に撮影するような場合に極めて有利 であり、リセット時は原準撮影モード対応となり、一般 的に最影確率の高い優準撮影を優先していることとよく 合致し、合理的なものとなる。

【0063】また、請求項8に記載の発明によれば、距 40 3 c ねじ孔 離訓整部材を抑圧しながら移動させたときに、近接撮影 であることに制御手段に認識させ、前記押圧を解除した ときに、近接撮影のリセットを認識させるように構成し たから、一般的には撮影確率の低い近接撮影に好適であ り、いちいち原準提影モード(領域)への戻しを気にす る必要が無いので、撮影者に余計な負担を与えることが ない。さらに、請求項9の記載の発明によれば、近接撮 **影時の手動操作による作動部の初期状態からの変位の検** 出のため、作動部の作動開始初期に実際の距離調整を行 わない遊び区間を設定したので、充分な信号入力ストロ 50 7 b かさギヤ部

ークを確保でき、信頼性の高い検出システムとすること

【図面の簡単な説明】

ができる.

【図1】本発明の第1の実施の形態に係るカメラの傾面 から見た模式的な報斯面図である。

【図2】図1のカメラの一部を模式的に示す部分正面図 である。

【図3】図1のカメラの他の一部を模式的に示す上面図 である.

【図4】図1のカメラの電気的な構成を模式的に示すて ロック図である。

【図5】本発明の第2の実施の形態に係るカメラの要部 の構成を模式的に示す図である。

【図6】本発明の第3の実施の形態に係るカメラの外観 構成を模式的に示す斜視図である。

【図7】図6のカメラの一部を模式的に示す部分説明図

【図8】図6のカメラの動作を説明するための初期状態 ~1 駒撮影完了までのフローチャートである。

【図9】図6のカメラの動作を説明するためのマクロ撮 影モードから初期状態 (通常撮影モード) への移行を示 すフローチャートである。

【図10】本発明の第4の実施の形態に係るカメラの要 部の構成を模式的に示す図である。

【図11】本発明の第5の実施の形態に係るカメラの要 部の構成を模式的に示す図である。

【図12】図11のカメラの作用を説明するための模式 図である。

【符号の説明】

1 後カバー

1a, 1b ポール

2 前カバー

2a, 2b 台座

2 c 軸

2d ストッパー

3 レンズ錠厨ブロック

3a、3b つば部

36′孔

4 引っ張りばね

5 カムフォロアピン

6 カムリング

6a A

6b カム部

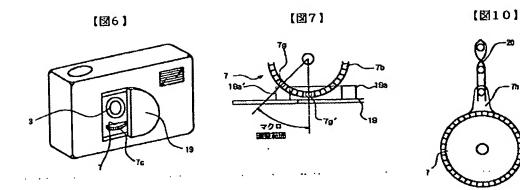
6 b′ 平坦力ム部

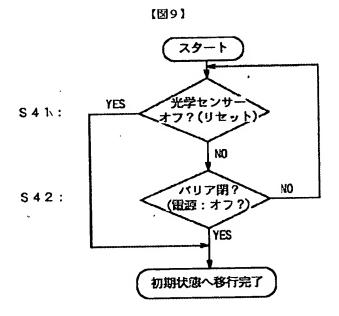
6 c かさギヤ部

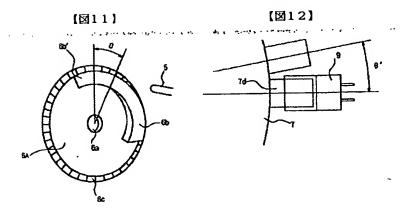
7 ダイヤルリング

7 a 7L

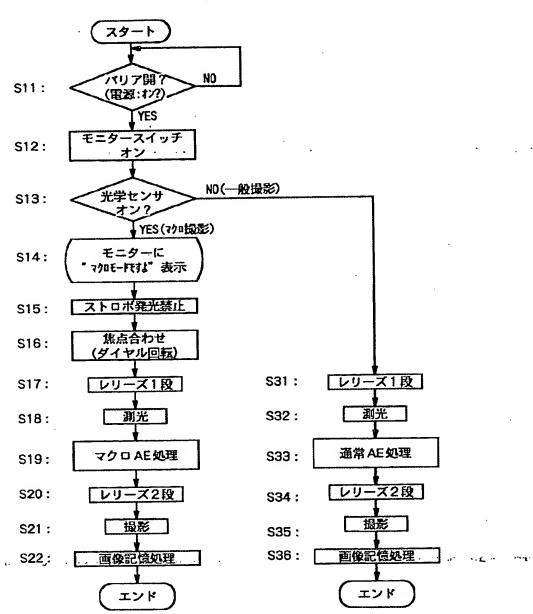
(10)特開平10-73754.... 18 17 7c ローレット部 13 液晶モニター 14 引っ張りばね 7 d 突起部 15 摩擦車 7e 突起部 16、連結レバー 7 f 係止部 16a ポス . 7g ポス 17 引っ張りばね 8 止め輪 9 光学センサー 18 ソレノイドプレンジャ 18a 可動鉄芯 10 固体损像架子 19 前面バリア 11 光学ローバスフィルター 10 20 中点ばね 12 フレキシブル基板 【図2】 【図3】 (図1)--【図5】 【図4】 - 10 出力 外部出力 液昂モニタ







【图8】



This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning Operations and is not part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

□ BLACK BORDERS
□ IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
□ FADED TEXT OR DRAWING
□ BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING
□ SKEWED/SLANTED IMAGES
□ COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS
□ GRAY SCALE DOCUMENTS
□ LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT
□ REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

OTHER:

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.